

EFORT

# ESR10-3-650Z15

ESR10-3-650Z15是专注于螺丝锁付和涂胶的定制SCARA机器人，，手腕可搬运质量10 kg, 可达半径660.5 mm。

- 功能特点
- 1.高节拍，高精度

专为高速、高精度的自动螺丝锁付任务和涂胶量身定制；

2.高刚性，低振动

机器人本体模态和刚性提升，配合振动抑制及主动抑振功能有效降低振动；

3.易维护，可拓展

可拆卸结构的电缆和电池，可以在设备内快速更换，内置相机网口可以实现多种通讯交互。
- 适用场景
- 可应用于搬运、分拣、组装等各种场景。
- 适用行业
- 适于电子制造、玩具、家电、仪器、设备等行业。

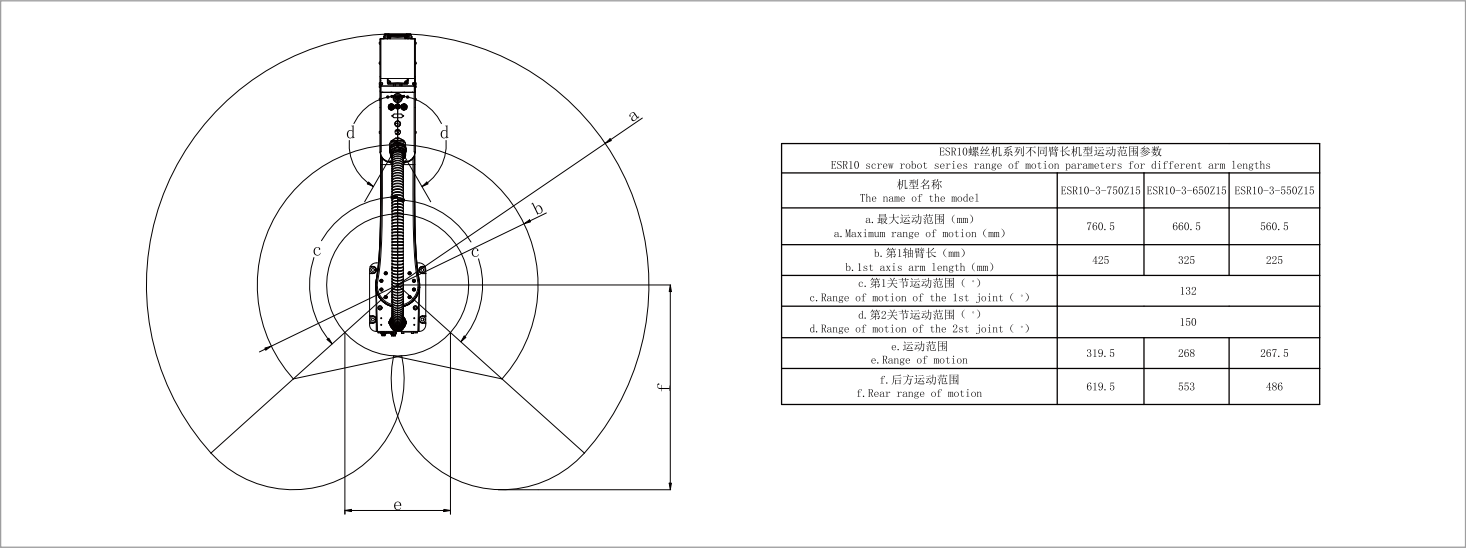


## 产品参数 / SPECIFICATION

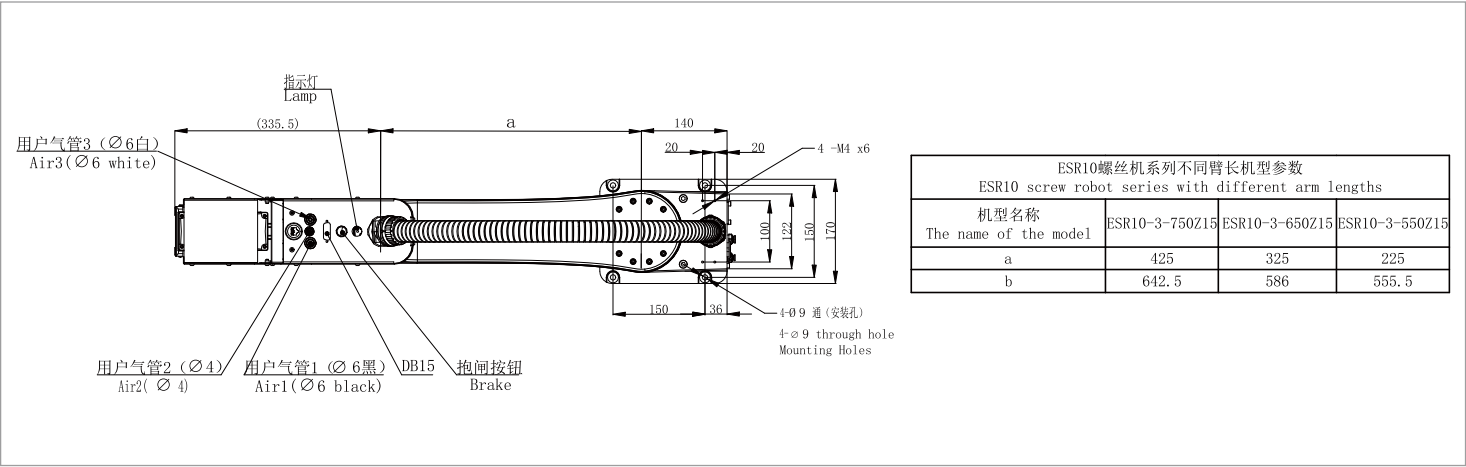
|                 |       |                 |
|-----------------|-------|-----------------|
| 型号              |       | ESR10-3-650Z15  |
| 可达半径            |       | 660.5 mm        |
| 手腕可搬运质量         | 额定    | 5 kg            |
|                 | 最大    | 10 kg           |
| 本体质量            |       | 25 kg           |
| 最大动作速度          | J1+J2 | 8850 mm/sec     |
|                 | J3    | 800 mm/sec      |
|                 | J4    | /               |
|                 | J1    | ±132°           |
| 各轴运动范围          | J2    | ±150°           |
|                 | J3    | 150 mm          |
|                 | J4    | /               |
| 重复定位精度          | J1+J2 | ±0.025 mm       |
|                 | J3    | ±0.01 mm        |
|                 | J4    | /               |
| 标准循环时间          |       | /               |
| J4轴容许<br>负载转动惯量 | 额定    | /               |
|                 | 最大    | /               |
| 信号接口            |       | 15针(D-Sub接口)    |
| 气路接口            |       | φ4 mmx1,φ6 mmx2 |
| 第三关节顶压力         |       | 200 N           |
| 安装方式            |       | 地面              |
| 安装条件            | 环境温度  | 5~40℃           |
|                 | 环境湿度  | RH≤80% (无结露)    |

\*最终解释权归埃夫特智能机器人股份有限公司所有，如有更新，恕不另行通知。

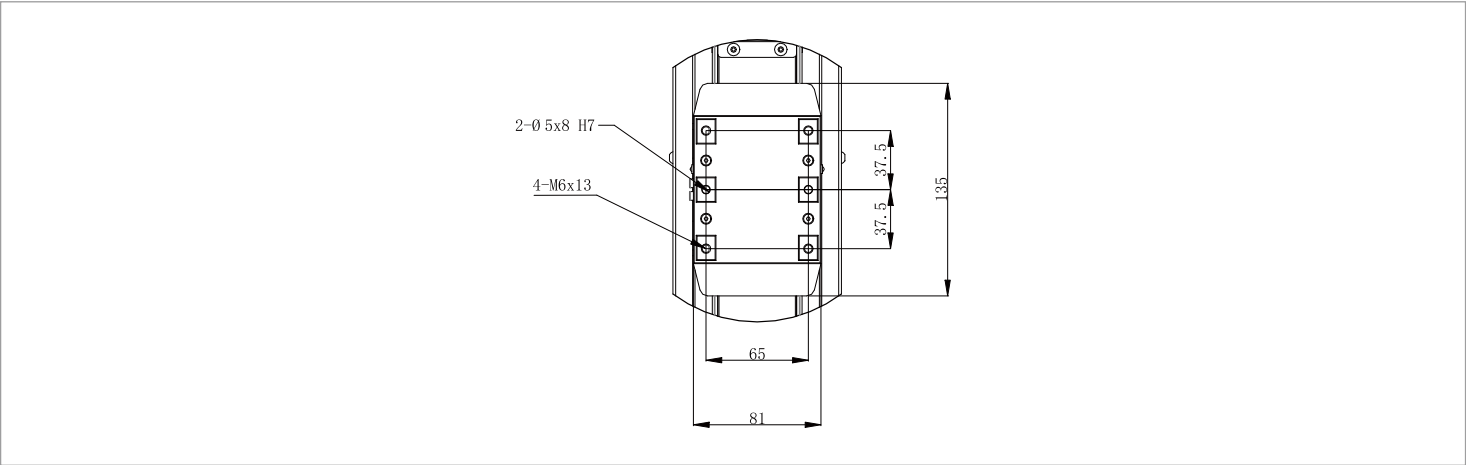
## 动作范围 / OPERATING SPACE



## 底座安装尺寸 / BASE MOUNTING SIZE



## 末端法兰安装尺寸 / END FLANGE MOUNTING SIZE



相关信息发布时间 2025/03

埃夫特智能机器人股份有限公司  
EFORT Intelligent Robot Co., Ltd.

公司热线: 400-052-8877

公司地址: 中国 (安徽) 自由贸易试验区芜湖片区万春东路96号

WWW.EFORT.COM.CN



扫码查看说明书